

538,770

## (12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局(43) 国際公開日  
2004年6月24日 (24.06.2004)

PCT

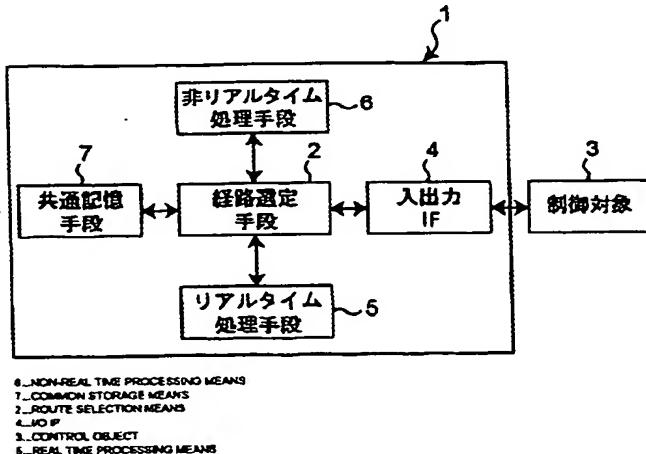
(10) 国際公開番号  
WO 2004/052598 A1

(51) 国際特許分類: B25J 13/00  
 (72) 発明者: および  
 (21) 国際出願番号: PCT/JP2003/015834  
 (75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 岡崎 安  
 (22) 国際出願日: 2003年12月11日 (11.12.2003)  
 (76) 里直 (OKAZAKI,Yasunao) [JP/JP]; 〒525-0026 滋  
 (25) 国際出願の言語: 日本語  
 (77) 球県草津市 淀川2-7-28 Shiga (JP). 島山一幸  
 (26) 国際公開の言語: 日本語  
 (78) (SAKIYAMA,Kazuyuki) [JP/JP]; 〒575-0013 大阪府四  
 (30) 優先権データ:  
 特願2002-360804  
 2002年12月12日 (12.12.2002) JP  
 (79) 代理人: 河宮 治, 外(KAWAMIYA,Osamu et al.); 〒  
 (71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 松下電  
 器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUS-  
 TRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒571-8501 大阪府門真市  
 大字門真 1006番地 Osaka (JP).  
 540-0001 大阪府 大阪市 中央区城見1丁目3番7号  
 IMPビル 青山特許事務所 Osaka (JP).

(総葉有)

(54) Title: ROBOT CONTROL DEVICE

(54) 発明の名称: ロボット制御装置



WO 2004/052598 A1

(57) Abstract: It is possible to realize a robot control device capable of handling large-capacity data such as image required for increasing the intellectual ability of control by using a simple structure and maintaining real time. For this, the device includes operation control means (5) for performing calculation processing for realizing operation control of a control object (3), recognition/planning means (6) for performing work/operation planning and outer field recognition of the control object, an I/O interface (4) for outputting an instruction to the control object and inputting the state of the control object, and route selection means (2) for controlling communication by switching connection between the operation control means, the recognition/planning means, and the I/O interface. Operation of the robot as the control object is controlled according to the result of the work/operation planning and the outer field recognition while controlling the communication by switching the connection between the operation control means, the recognition/planning means, and the I/O interface by the route selection means.

(57) 要約: 制御の高度な知能化のために必要な画像などの大容量データを簡素な構造でリアルタイム性を確保しつつ扱うことのできるロボット制御装置を実現する。このため、制御対象(3)の動作制御を実現するための計算処理を行う動作制御手段(5)と、上記制御対象の作業・動作計画や外界認識を行う認識・計画手段(6)と、上

(総葉有)

BEST AVAILABLE COPY